# Rec'd PCT/FTC 16 DEC 2004

PCT/JP03/15711

## JAPAN PATENT OFFICE

09.12.03

別紙添付の書類に記載されている事項は下記の出願書類に記載されている事項と同一であることを証明する。

This is to certify that the annexed is a true copy of the following application as filed with this Office.

出願年月日 Date of Application:

2002年12月26日

出 Application Number:

特願2002-378154

[ST. 10/C]:

[JP2002-378154]

RECEIVED 03 FEB 2004

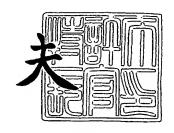
PCT WIPO

Applicant(s):

本田技研工業株式会社

PRIORITY DOCUMENT SUBMITTED OR TRANSMITTED IN COMPLIANCE WITH RULE 17.1(a) OR (b)

特許庁長官 Commissioner, Japan Patent Office 2004年 1月16日



BEST AVAILABLE COPY

【書類名】 特許願

【整理番号】 H102374301

【提出日】 平成14年12月26日

【あて先】 特許庁長官 殿

【国際特許分類】 B60N 2/30

【発明者】

【住所又は居所】 埼玉県和光市中央1丁目4番1号 株式会社本田技術研

究所内

【氏名】 須田 浩秀

【発明者】

【住所又は居所】 埼玉県和光市中央1丁目4番1号 株式会社本田技術研

究所内

【氏名】 粥見 哲也

【特許出願人】

【識別番号】 000005326

【氏名又は名称】 本田技研工業株式会社

【代理人】

【識別番号】 100067356

【弁理士】

【氏名又は名称】 下田 容一郎

【選任した代理人】

【識別番号】 100094020

【弁理士】

【氏名又は名称】 田宮 寛祉

【手数料の表示】

【予納台帳番号】 004466

【納付金額】 21,000円

【提出物件の目録】

【物件名】 明細書 1

ページ: 2/E

【物件名】

図面 1

【物件名】

要約書 1

【包括委任状番号】 9723773

【包括委任状番号】 0011844

【プルーフの要否】 要

#### 【書類名】 明細書

【発明の名称】 車両用自動回転収納シートシステム

#### 【特許請求の範囲】

【請求項1】 自動シートバック前倒し機構と自動シート揺動機構を備え、 シートバックとシートクッションを重ね合わせて、シート全体を揺動させて車体 のフロア凹部に収納する車両用自動回転シートシステムであり、

前記自動シート揺動機構は、揺動モータを備え、

前向き最後尾シートで、シートバックを前倒ししてシートクッションと重ね、シート全体を後方へ揺動して最後尾シート後方かつテールゲート前のフロア収納 凹部へ収納するための操作スイッチを、前記最後尾シートの後方かつ前記テール ゲートの開口近傍に配置し、前記操作スイッチのオン状態を維持する場合のみ収 納動作を進行させ、揺動始点と終点の間の揺動区間内でシートが停止した場合に 所定時間警報を発生させることを特徴とする車両用自動回転収納シートシステム

【請求項2】 オートマチックトランスミッションの駐車位置またはパーキングブレーキのオンの時、およびテールゲート解放時のみ、収納動作あるいは復帰動作を実行することを特徴とする請求項1記載の車両用自動回転収納シートシステム。

【請求項3】 前記シートクッションが前記フロアにロックされていないことを警報する警報装置を運転者側に設けることを特徴とする請求項1記載の車両用自動回転収納シートシステム。

【請求項4】 前記警報は、前記フロアに対して着座が可能な角度以内において発生することを特徴とする請求項3記載の車両用自動回転収納シートシステム。

【請求項5】 前記揺動モータのモータ電流値が所定値以上のとき警報を発生することを特徴とする請求項1記載の車両用自動回転収納シートシステム。

【請求項6】 すべりクラッチを前記揺動モータの連結部に設けたことを特徴とする請求項1記載の車両用自動回転収納シートシステム。

#### 【発明の詳細な説明】



#### 【発明の属する技術分野】

本発明は、車両用自動回転収納シートシステムに関し、特に、収納動作を電動で自動的に行う車両用自動回転収納シートシステムに関するものである。

[0002]

#### 【従来の技術】

車両用のシート、特に、サードシートは、シートバックを前倒しし、シートクッションに重ね合わせ、重ね合わせた状態で、シートクッションを後方に回転させてフロア凹部に収納するものが知られている(例えば、特許文献 1)。

[0003]

#### 【特許文献1】

実開平5-40029号公報

[0004]

このシートの収納動作は、先ず、シートバックを前倒しさせて、シートクッションと重ね合わせる。次に、シートバックをシートクッションに当接させたままシートクッションを後方に揺動させ、シートバックおよびシートクッションを凹部に収納し、最後に支持部を折り畳んでいる。

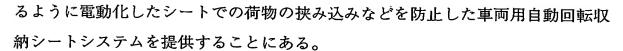
[0005]

#### 【発明が解決しようとする課題】

しかしながら、このようなシートにおいては、シートを収納する際、シートバックをシートクッションに重ね合わせて、重ね合わせたシートクッションとシートバックを後方に回転させるため、シートバックとシートクッションの両方の重量で重くなるため、これを回転させるには作業者の労力が必要である。そこで、作業者の労力を減らすために電動化することが考えられるが、電動化した場合、シートバックとシートクッションを重ねて、狭い車室内を揺動するので、単に電動化するだけでは、荷物等をシートと車体との間に挟んでしまうこともあり、電動化したシートが故障してしまうという問題点がある。

[0006]

本発明の目的は、上記問題を解決するため、シートの収納作業の労力を軽減す



#### [0007]

#### 【課題を解決するための手段および作用】

本発明に係る車両用自動回転収納シートシステムは、上記の目的を達成するために、次のように構成される。

#### [0008]

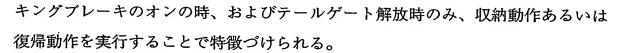
第1の車両用自動回転収納シートシステム(請求項1に対応)は、自動シートバック前倒し機構と自動シート揺動機構を備え、シートバックとシートクッションを重ね合わせて、シート全体を揺動させて車体のフロア凹部に収納する車両用自動回転シートシステムであり、自動シート揺動機構は、揺動モータを備え、前向き最後尾シートで、シートバックを前倒ししてシートクッションと重ね、シート全体を後方へ揺動して最後尾シート後方かつテールゲート前のフロア収納凹部へ収納するための操作スイッチを、最後尾シートの後方かつテールゲートの開口近傍に配置し、操作スイッチのオン状態を維持する場合のみ収納動作を進行させ、揺動始点と終点の間の揺動区間内でシートが停止した場合に所定時間警報を発生させることで特徴づけられる。

#### [0009]

第1の車両用自動回転収納シートシステムによれば、前向き最後尾シートで、シートバックを前倒ししてシートクッションと重ね、シート全体を後方へ揺動して最後尾シート後方かつテールゲート前のフロア収納凹部へ収納するための操作スイッチを、最後尾シートの後方かつテールゲートの開口近傍に配置し、操作スイッチのオン状態を維持する場合のみ収納動作を進行させ、揺動始点と終点の間の揺動区間内でシートが停止した場合に所定時間警報を発生させるため、テールゲートから作業者が電動化したシートの動きを見ながらの操作を義務化させるので、荷物等の挟み込みを防止し、故障を妨げることができる。

#### [0010]

第2の車両用自動回転収納シートシステム (請求項2に対応) は、上記の構成 において、好ましくはオートマチックトランスミッションの駐車位置またはパー



#### [0011]

第2の車両用自動回転収納シートシステムによれば、オートマチックトランス ミッションの駐車位置またはパーキングブレーキのオンの時、およびテールゲー ト解放時のみ、収納動作あるいは復帰動作を実行するため、作業者にテールゲー トからの電動シート操作を義務化することができる。

#### [0012]

第3の車両用自動回転収納シートシステム (請求項3に対応) は、上記の構成 において、好ましくはシートクッションがフロアにロックされていないことを警 報する警報装置を運転者側に設けることで特徴づけられる。

#### [0013]

第3の車両用自動回転収納シートシステムによれば、シートクッションがフロアにロックされていないことを警報する警報装置を運転者側に設けるため、運転者がシートクッションがロックされていない状態で走行することを防止することができる。

#### [0014]

第4の車両用自動回転収納シートシステム (請求項4に対応) は、上記の構成 において、好ましくは警報は、フロアに対して着座が可能な角度以内において発 生することで特徴づけられる。

#### [0015]

第4の車両用自動回転収納シートシステムによれば、警報は、フロアに対して 着座が可能な角度以内において発生するため、重ねたシートを垂直に立てて、二 分割の荷室形成が可能である。この場合シートに乗員が着座できる角度ではない ので警報は不要である。

#### [0016]

第5の車両用自動回転収納シートシステム(請求項5に対応)は、上記の構成において、好ましくは揺動モータのモータ電流値が所定値以上のとき警報を発生することで特徴づけられる。

#### [0017]

第5の車両用自動回転収納シートシステムによれば、揺動モータのモータ電流 値が所定値以上のとき警報を発生するため、電流センサを狭いシートに配置する 必要がなくなり、簡素化できる。

#### [0018]

第6の車両用自動回転収納シートシステム(請求項6に対応)は、上記の構成において、好ましくはすべりクラッチを前記揺動モータの連結部に設けたことで 特徴づけられる。

#### [0019]

第6の車両用自動回転収納シートシステムによれば、すべりクラッチを揺動モータの連結部に設けたため、荷物を挟んだときにすべりクラッチにより揺動モータの回転が緩和されるので、荷物を挟んでも故障を軽減することができる。

#### [0020]

#### 【発明の実施の形態】

以下、本発明の好適な実施形態を添付図面に基づいて説明する。

#### [0021]

図1は、本発明の実施形態に係る車両用自動回転収納シートシステム10の透 視図を示したものである。

#### [0022]

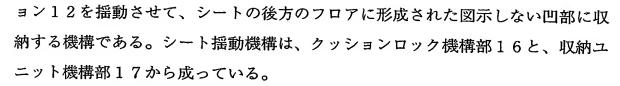
車両用自動回転収納シートシステム10は、シートバック前倒し機構と、シート揺動機構から構成されている。

#### [0023]

シートバック前倒し機構は、シートバック11またはシートクッション12側に、シートバック11を前倒しさせてシートクッション12と重ね合わすための機構である。シートバック前倒し機構は、シートバック11のフレームであるシートバックフレーム13に取り付けられたリクライニング機構部14と、リクライニングロックアクチュエータ部15から成っている。

#### [0024]

シート揺動機構は、車体側に、重ね合わせたシートバック11とシートクッシ



#### [0025]

シートバック前倒し機構およびシート揺動機構は、シート後方に配置する図示 しない操作スイッチにより動作させることができ、シートの収納と復帰を行うこ とができる。

#### [0026]

図2は、リクライニング機構部14の構成図である。リクライニング機構部14は、シートバックフレーム13に取り付けられ、スパイラル部18と、リクライニングロック部19と、前倒れ検知スイッチ20と、ロックオン検知スイッチ21と、ロックオフ検知スイッチ22から構成される。

#### [0027]

スパイラル部18は、シートバック11の前倒れをするようにシートバック1 1に反力を与えるためのものである。

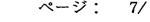
#### [0028]

リクライニングロック部19は、シートバック11を前倒れの位置あるいは、 倒立位置に固定するためのものであり、ロック部材23とロック部材24とスプ リング25とカム部材26とカム部材27からなる。ロック部材23は、歯部2 8と歯部29の間に円弧部30を有し、また、ロック部材24は、歯部31を有 している。

#### [0029]

前倒れ検知スイッチ20は、シートバック11が前倒れ状態になったときにオンとなり、前倒れ状態ではないときにはオフとなっていものであり、接点32と接点33から成っている。前倒れ状態以外では、接点32と接点33は離れた状態であり、スイッチはオフ状態であり、シートバック11が前倒れ状態に成ったときは、接点32と接点33が接触し、オン状態となり、図示しない電子制御ユニット(ECU)に信号を送る。

#### [0030]



ロックオン検知スイッチ21は、リクライニングがロックされた状態の時オン となり、ロックされていないときオフとなるものであり、カム部材27の端部に 取り付けられた接点34と接点35とからなる。ロックされているときは、ロッ ク部材23.24が歯部28.31同士で噛み合った状態であり、カム部材26 の端部が上がった状態であるため、接点34と接点35は接触しており、オン状 態となっており、ECUにオン信号を送る。また、ロックされていないときは、 ロック部材23、24の歯部は噛み合っておらず、カム部材26が下がった状態 になっており、接点34と接点35は、接触していない。それにより、オフ状態 となっている。

#### [0031]

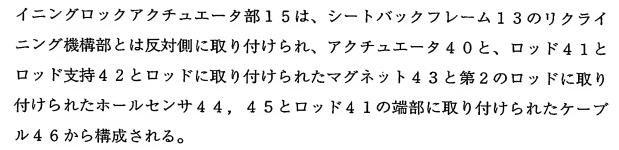
ロックオフ検知スイッチ22は、リクライニングがロックされた状態の時オフ となり、ロックされていないときオンとなるものであり、カム部材27より上部 に取り付けられた接点36と接点37とからなる。ロックされているときは、ロ ック部材23.24が歯部同士で噛み合った状態であり、カム部材27の端部が 上がった状態であるため、接点36と接点37は接触してない状態であり、オフ 状態となっている。また、ロックされていないときは、ロック部材の歯部は噛み 合っておらず、カム部材27が下がった状態になっており、接点36と接点37 は、接触する。それにより、オン状態となり、ECUにオフ信号を送る。

#### [0032]

カム部材27の端部が上方に引かれるとカム部材27が軸38を中心に回転し 、カム部材26を軸39を中心に右方に回転する。それにより、ロック部材24 の歯部が上方に上がり、ロック部材23との歯部とのかみ合わせがはずれる。そ のとき、スパイラル18の反力により、シートバック11が前倒れする。ロック 部材24の歯部がロック部材23の円弧部30を通り、ロック部材23の歯部2 9の位置になったとき、スプリング25でロック部材24の端部が引っ張られ、 それにより、ロック部材24の歯部がロック部材23の歯部29と噛み合いロッ クされ、前倒し状態となる。

#### [0033]

図3は、リクライニングロックアクチュエータ部15の構成図である。リクラ



#### [0034]

アクチュエータ40は、ECUからの作動信号が入力されると作動し、ロッド 41を下降あるいは上昇させる。

#### [0035]

ロッド41は、端部がアクチュエータ40に取り付けられ、もう一方の端部にはケーブル46が取り付けられ、所定の位置にマグネット43が取り付けられている。そして、ロッド支持部42により、支持され、上下方向のみに移動するようになっている。

#### [0036]

マグネット43は、ロッド41が上下するときにホールセンサ44,45に磁場を与えるためのものである。ホールセンサ44,45は、マグネット43からの磁場を感知し、マグネット43が通過するときにロッド41の位置を検知するためのものである。ケーブル46は、ロッド41の端部に取り付けられ、シートバックのフレーム13に沿ってリクライニング機構部14のカム部材27の上端部に取り付けられている。

#### [0037]

ECUからの信号によりアクチュエータ40が作動し、ロッド41を下げる動作がなされると、ロッド41の上端部に取り付けられたケーブル46が引っ張られ、それにより、リクライニング機構部14のカム部材27の端部が引き上げられる。ロッド41が下がり、マグネット43がホールセンサ45の位置の高さに来たとき、マグネット43からの磁場によりホールセンサ45からの信号がECUに送られる。また、ECUからの信号によりアクチュエータ40が作動し、ロッド41を上げる動作がなされると、ロッド41の上端部に取り付けられたケーブル46がゆるみ、リクライニング機構部14のスプリング25によりカム部材

2 7が引き戻される。そして、マグネット43がホールセンサ44の高さの位置に来たとき、マグネット43からの磁場によりホールセンサ44からの信号がECUに送られる。

#### [0038]

以上で説明したシートバック前倒し機構は、左右の2つのシートバック11R . 11Lに取り付けられている。

#### [0039]

図4は、シート揺動機構を構成するクッションロック機構部16の斜視図である。クッションロック機構部16は、シートクッション12をフロアに固定するものである。クッションロック機構部16は、シートクッションフレーム12Aに取り付けられたクッションロックアクチュエータ47と、ラチェット48と、ラッチ49とラッチスイッチ50とロックスイッチ51とリリーススイッチ52からなるロック部とフロアに固定されたストライカー53から構成される。

#### [0040]

クッションロックアクチュエータ47は、シートバック11の前倒れが完了し、ECUにロックオン検知スイッチオン信号が送られたとき、ラチェット48を引くように動作する。また、リリーススイッチ52がオンになったら、ラチェット48を引く動作を停止する。さらに、ラッチスイッチ50オンとなったら、ラチェット48を戻すように動作する。

#### $[0\ 0\ 4\ 1]$

ラチェット48は、ラッチ49をロック状態とロックしていない状態にするものであり、クッションロックアクチュエータ47により、ラチェット48の端部が引っ張られると、軸54を中心に回転し、ラチェット48の突出部55がラッチ49から外れ、ラッチ49がロック状態ではなくなる。また、ラッチスイッチ50がオンになるとクッションロックアクチュエータ47によりラチェット48の端部は戻され、軸54を中心に回転する。

#### [0042]

ラッチ49は、ストライカー53をロックしたり、ロックしていない状態を形成するものである。ラチェット48の突出部55が、ラッチ49の端部56に接

合しているときは、ラッチ49は、軸57を中心に回転できずロックされた状態であり、シートクッション12は固定されている。ラチェット48が引っ張られ、ラッチ49の端部56からラチェット48の突出部55が外れると、ラッチ49は軸57の周りで回転可能となる。そして、シートクッション12が上方に上がるとストライカー53によりラッチ49が回転し、ラッチ49の凹部58からストライカー53が外れ、そのとき、ラッチ49の突出部59によりラッチスイッチ50を押すことによりオンにする。

#### [0043]

ストライカー53は、フロアに固定されたものであり、シートクッション12 が下に下がったとき、ラッチ49の凹部58に入り、ラッチ49がロックされる ことにより、シートクッション12をロックするためのものである。

#### [0044]

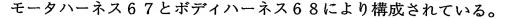
リリーススイッチ52は、ラチェット48が引かれたときにオンとなり、ラチェット48が戻ったときにオフとなる。ラッチスイッチ50は、ラッチ49がストライカー53により回転したときにオンとなる。また、ストライカー53がラッチ49を押し上げたときにオフとなる。ロックスイッチ51は、ラチェット48が初期位置に戻ったときにオフとなる。

#### [0045]

収納ユニット機構部17は、図1で示すようにギアボックス60にモータ61とシート回転軸62が取り付けられ、そのギアボックス60は車室フロアに固定される。モータ61が作動すると、ギアボックス60内の複数のギアによりモータ61の回転が伝達され、シート回転軸62が回転し、シート全体をシート回転軸62を軸として回転する。

#### [0046]

図1には、また、制御装置とハーネスの位置を示している。制御装置である電子制御ユニット(ECU)63はシートクッションフレーム12Aに取り付けられ、ECU63からハーネスが接続されており、リクライニング機構部14へのリクライニング関連ハーネス64とリクライニングロックアクチュエータ部15へのバックアクチュエータハーネス65とクッションロック関連ハーネス66と

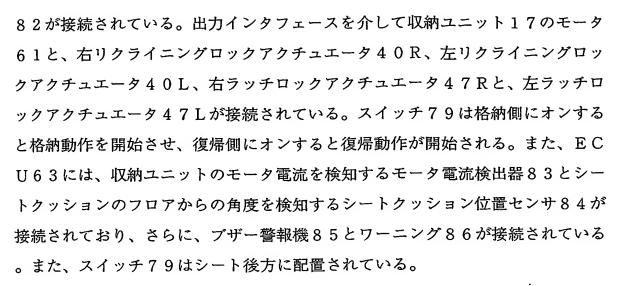


#### [0047]

リクライニング関連ハーネス64は、前倒れ検知スイッチ20とロックオン検知スイッチ21とロックオフ検知スイッチ22への配線により構成される。バックアクチュエータハーネス65は、リクライニングロックアクチュエータ40とホールセンサ44,45への配線により構成される。クッションロック関連ハーネス66は、クッションロックアクチュエータ47とロックスイッチ51とリリーススイッチ52とラッチスイッチ50への配線により構成される。モータハーネス67は、モータ61への配線であり、また、ボディハーネス68は、図示しないバッテリからの配線である。

#### [0048]

図5は、制御装置について説明するための図である。制御装置は、コントロー ルユニット(ECU)63がその要部を構成していて、同ユニット内のマイクロ コンピュータには、入力インタフェースを介してバッテリ70からの電源供給用 の配線がヒューズ71、72、73を通して接続されており、また、バッテリ7 0からはイグニッションスイッチ74とヒューズ75を通して接続されている。 また、ワーニングランプ76、ATシフトポジションスイッチ77、テールゲー トスイッチ78、シートの起倒動作を行う指令手段であるシート格納/復帰スイ ッチ(操作スイッチ)79、左右のリクライニング前倒れスイッチ(前倒れ検知 スイッチ)20R、20L、右リクライニングロック検知スイッチ(ロックオン 検知スイッチ)21R、右リクライニングロック引き込み検知スイッチ(ロック オフ検知スイッチ)22R、左リクライニングロック検知スイッチ(ロックオン 検知スイッチ) 21 L、左リクライニングロック引き込み検知スイッチ (ロック オフ検知スイッチ) 2 2 L、右ラッチロック検知スイッチ (ラッチスイッチ) 5 0 R、右ラッチロック引き込み検知スイッチ(リリーススイッチ)52R、右ラ ッチロック解除検知スイッチ(ロックスイッチ)51R、左ラッチロック検知ス イッチ(ラッチスイッチ)50L、左ラッチロック引き込み検知スイッチ(リリ ーススイッチ)52L、左ラッチロック解除検知スイッチ(ロックスイッチ)5 1L、シート浮き検出スイッチ80、ショートカプラ81からの信号、アース線



#### [0049]

収納ユニット17のモータ61の連結部には図示しないクラッチが設けられており、マイクロコンピュータを介さずに機構をマニュアル作動により操作可能となっている。

#### [0050]

これら各スイッチやセンサの作動により、マイクロコンピュータが図8~図1 1,図16に示すフローチャートに従ったプログラムを実行する。

#### [0051]

図6と図7は、基本動作を示す図である。収納動作は、テールゲートTを開き、使用者Uが操作スイッチ79を収納側を押し続けることにより(図6 a)、シートバック11が前倒れした前倒れ状態(図6 b)から、シートクッション12とともに回転するシート一体回転をし、収納スペースであるフロア凹部Sに収納するまでの(図6 c)一連の動作を電動により行う。また、復帰動作は、テールゲートTを開き、使用者Uが操作スイッチ79の復帰側を押し続けることにより、収納スペースであるフロア凹部Sにシートバック11とシートクッション12が収納された収納状態から(図7 a)、シート一体回転をし、シートバック11とシートクッション12が一体となった前倒れ状態までの(図7 b)一連の動作を電動により行う。シートバックの戻しは手動で行う。

#### [0052]

シート回転作動途中にて使用者がスイッチを離した場合、その時点で作動停止

する。

#### [0053]

シート回転作動途中に過負荷検知が発生した場合、その時点で作動停止し、再 度スイッチ操作時、動作可となる。

#### [0054]

シートの停止範囲が途中の時、ブザーおよびメータ内の警報点灯させることに より、ユーザにクッションがロックされていないことを警報する。

#### [0055]

次に、図8~図11で示すフローチャートに従って説明する。格納スイッチ7 9を指で押して同スイッチがオンするとプログラムはスタートし、まず、ATの シフトポジションが駐車位置であるかどうか判断する(ステップST10)。も し、シフトポジションが駐車位置でないときは実行は終了する。シフトポジショ ンが駐車位置のときは、パーキングブレーキが作動しているかどうか判断し(ス テップST11)、パーキングブレーキが作動していないときには実行を終了し 、パーキングブレーキが作動しているときには、テールゲートセンサ78からの 出力を検出し(ステップST12)、テールゲートが開いているかどうか判断す る(ステップST13)。もし、テールゲートが開いていないときには、プログ ラムを終了し、動作を停止する。テールゲートが開いているときには、リクライ ニングロックアクチュエータ40をケーブル引き方向に制御する(ステップST 14)。それにより、リクライニングロックアクチュエータ40がリクライニン グロックケーブル46を引く。図12(a)は、そのときのリクライニング機構 部14を示し、カム部材27を矢印の方向に引っ張られる。それにより、リクラ イニングロック19が外れ、スパイラル18の反力によりシートバック11が前 倒れを始める(図12(b))。ECU63がロックオフ検知スイッチ22のオ ンを検知し(ステップST15)、リクライニングロックアクチュエータ40を 停止制御する(ステップST16)。ECU63が前倒れ検知スイッチ20のオ ンを検知し(ステップST17)、リクライニングロックアクチュエータ40を ケーブル戻し方向に制御する (ステップST18)。リクライニングロックアク チュエータ40がケーブル46を戻す。ECU63がホールセンサ44のオンを

検知し(ステップST19)、リクライニングロックアクチュエータ40を停止 制御する(ステップST20)。シートバック11が前倒れ完了し、ロックオン 検知スイッチ21がオンとなる(ステップST21)。それにより、シート回転 動作へ移行する。

#### [0056]

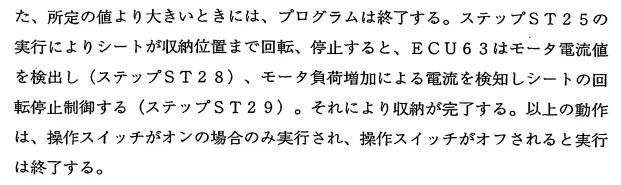
次に、シート回転収納動作について図10と図11で示すフローチャートと図13と図14を用いて説明する。まず、図13で示すクッションロックの解除を行う。ECU63はシートバック11が前倒れ完了し、ロックオン検知スイッチ21のオンを検知すると、クッションロックアクチュエータ47をラチェット引き方向に制御する(ステップST22)。それにより、ラチェット48が引かれ、リリーススイッチ52がオンとなる(図14(a))。

#### [0057]

次に、ECU63はリリーススイッチ52のオンを検知後(ステップST23)、クッションロックアクチュエータ47を停止し(ステップST24)、モータ61を収納方向に回転制御する(ステップST25)。それにより、シートが収納方向へ回転する。ラッチ49がストライカー53により回転しラッチスイッチがオンとなる(図14(b))。<math>ECU63はラッチスイッチ50のオンを検知し(ステップST26)、クッションロックアクチュエータ47をラチェット戻し方向に制御する(ステップST27)。

#### [0058]

モータ61が作動しているときに、モータ電流検出器83の値を検出し、所定値以上かどうか判断する(ステップST28)。もし、モータ電流値が所定値以上の時には、モータ61の動作は停止し、警報が発生し(ステップST29)、モータ電流値が所定値より小さいときには、そのままモータ61を作動させる。ステップST28でモータ動作が停止したとき、シートクッション位置センサ84による出力を検出する(ステップST30)。もし、その値が図15で示すように所定の値(例えば30°)以下かどうかを判断する(ステップST31)。もし、所定の値以下のときには、ECU63から警報ブザー85を鳴らす信号が出力され(ステップST32)、例えば10回の断続的な警報ブザーがなる。ま



#### [0059]

また、イグニッションスイッチ74がオンされたとき、ECU63は動作し、シートクッション位置センサ84からの出力を検知し、また、ロックスイッチのオンオフを検知し、もし、図15で示すような所定の値(例えば30°以下)であるならば、あるいは、ロックスイッチがオンでないならば、メータ内のワーニング86に表示する。それにより、シートクッション12が確実にロックされていない状態で、ユーザが着座、走行することを避けることができる。

#### [0060]

次に、収納から前倒し状態への動作を図17で示すフローチャートと図16を用いて説明する。ECU63が復帰スイッチが押されていることを検知し(ステップST40)、まず、シフトポジションが駐車位置であるかどうか判断する(ステップST41)。もし、シフトポジションが駐車位置でないときは実行は終了する。シフトポジションが駐車位置のときは、パーキングブレーキがオンかどうか判断する(ステップST42)。パーキングブレーキがオフのときには、実行を終了する。パーキングブレーキがオンのときには、テールゲートセンサ78からの出力を検出し(ステップST43)、テールゲートが開いているかどうか判断する(ステップST44)。もし、テールゲートが開いているかとうか判断する(ステップST44)。もし、テールゲートが開いているときには、モータ61を復帰方向に回転制御する(ステップST45)。モータ61が復帰方向に回転する。このとき、モータ電流値を検出し、モータ電流が所定値よりも大きいかどうか判断する(ステップST46)。もし、モータ電流が所定値以下のときには、そのままモータは動作する(ステップST47)。もし、モータ電流値が所定値よりも大きいときには、モータ61への停止信号が出力される(ス

テップST48)。また、そのとき、警報を発する。それにより、モータ61は 停止する。次に、シートクッション位置センサ84の出力を検知し(ステップST49)、シートクッション位置センサ84からの値が図15で示すような所定 の値(例えば30°)以下であるかどうか判断する(ステップST50)。所定 の値以下であるならば、警報ブザー85か例えば断続的に10回なる。もし、所定 の値より大きいときには、プログラムの実行を終了する。ステップST46を実行し続けることにより、図16(a)の状態から、ストライカー53がラッチ49を押し上げ、ラッチスイッチ50がオフとなる(ステップST52)。ストライカー53がラッチ49を押し上げ、図16(b)で示すようにラチェット48 が初期位置に戻り、ロックスイッチ51がオフとなる。ECU63がロックスイッチ51のオフを検知し(ステップST53)、モータの回転を停止制御する(ステップST54)。それにより、前倒れ状態となり、使用者により、シートバック11を倒立させて使用できる状態となる。

#### [0061]

また、ステップST48を経て終了した後、イグニッションスイッチ74がオンされたとき、ECU63は動作し、シートクッション位置センサ84からの出力を検知し、また、ロックスイッチのオンオフを検知し、もし、ロックスイッチがオフで、シートクッションが図15で示すような所定の値(例えば30°以下)であるならば、メータ内のワーニング86に表示する。それにより、シートクッション12が確実にロックされていない状態で、ユーザが着座、走行することを避けることができる。

#### [0062]

このように制御装置によって各機構が連続して動作するので、スイッチ 7 9 を 操作するだけでシートの完全格納と復帰を行えることが可能となる。

#### [0063]

#### 【発明の効果】

以上の説明で明らかなように本発明によれば、次の効果を奏する。

#### [0064]

前向き最後尾シートで、シートバックを前倒ししてシートクッションと重ね、シート全体を後方へ揺動して最後尾シート後方かつテールゲート前のフロア収納 凹部へ収納するための操作スイッチを、最後尾シートの後方かつテールゲートの 開口近傍に配置し、操作スイッチのオン状態を維持する場合のみ収納動作を進行 させ、揺動始点と終点の間の揺動区間内でシートが停止した場合に所定時間警報 を発生させるため、テールゲートから作業者が電動化したシートの動きを見なが らの操作を義務化させるので、荷物等の挟み込みを防止し、故障を妨げることが できる。

#### [0065]

また、オートマチックトランスミッションの駐車位置またはパーキングブレーキのオンの時、およびテールゲート解放時のみ、収納動作あるいは復帰動作を実行するため、作業者にテールゲートからの電動シート操作を義務化することができる。

#### [0066]

さらに、シートクッションがフロアにロックされていないことを警報する警報 装置を運転者側に設けるため、運転者がシートクッションがロックされていない 状態で走行することを防止することができる。

#### [0067]

また、警報は、フロアに対して着座が可能な角度以内において発生するため、 重ねたシートを垂直に立てて、二分割の荷室形成が可能である。この場合シート に乗員が着座できる角度ではないので警報は不要である。

#### [0068]

さらに、揺動モータのモータ電流値が所定値以上のとき警報を発生するため、 電流センサを狭いシートに配置する必要がなくなり、簡素化できる。

#### [0069]

また、すべりクラッチを揺動モータの連結部に設けたため、荷物を挟んだときにすべりクラッチにより揺動モータの回転が緩和されるので、荷物を挟んでも故障を軽減することができる。

#### 【図面の簡単な説明】

#### 【図1】

本発明の実施形態に係る車載用自動回転収納シートシステムの透視図である。

#### 【図2】

リクライニング機構部の構成図である。

#### 【図3】

リクライニングロックアクチュエータ部15の構成図である。

#### 【図4】

シート揺動機構を構成するクッションロック機構の斜視図である。

#### 【図5】

制御装置の構成図である。

#### 【図6】

基本動作を示す図である。

#### 【図7】

基本動作を示す図である。

#### 【図8】

制御プログラムのフローチャートである。

#### 【図9】

制御プログラムのフローチャートである。

#### 【図10】

制御プログラムのフローチャートである。

#### 【図11】

制御プログラムのフローチャートである。

#### 【図12】

シートバック前倒れ動作を示す図である。

#### 【図13】

シート回転収納動作を示す図である。

#### 【図14】

シート回転収納動作を示す図である。

#### 【図15】

ページ: 19/E

警報ブザーがなるシートクッションの位置を示す図である。

#### 【図16】

シートの収納から前倒し状態になるときのラッチ部を示す図である。

#### 【図17】

収納から前倒し状態への動作を制御する制御プログラムのフローチャートである。

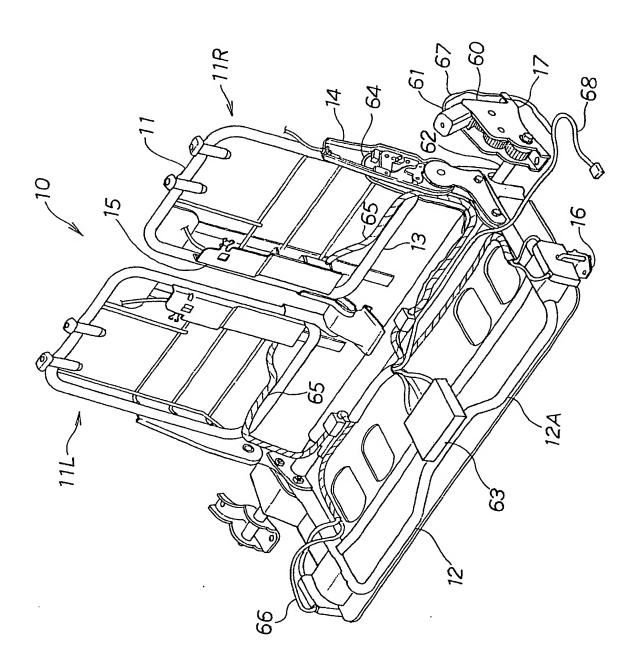
#### 【符号の説明】

1 0	車載用自動回転収納シートシステム
1 1	シートバック
1 2	シートクッション
1 3	シートバックフレーム
1 4	リクライニング機構部
1 5	リクライニングロックアクチュエータ部
1 6	クッションロック機構部
1 7	収納ユニット機構部
1 8	スパイラル部
2 0	前倒れ検知スイッチ
2 1	ロックオン検知スイッチ
2 2	ロックオフ検知スイッチ
4 0	アクチュエータ
4 3	マグネット
44,45	ホールセンサ

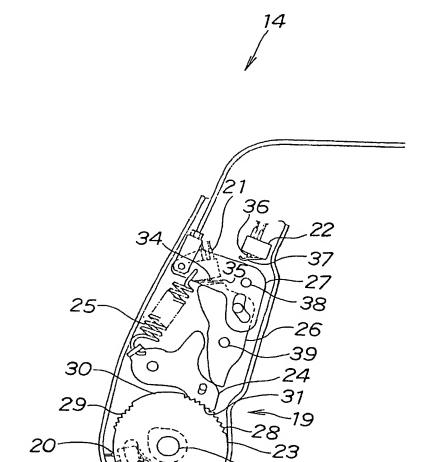
【書類名】

図面

【図1】



【図2】

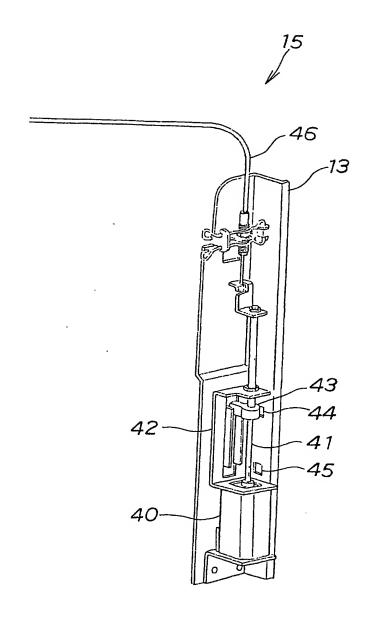


-18

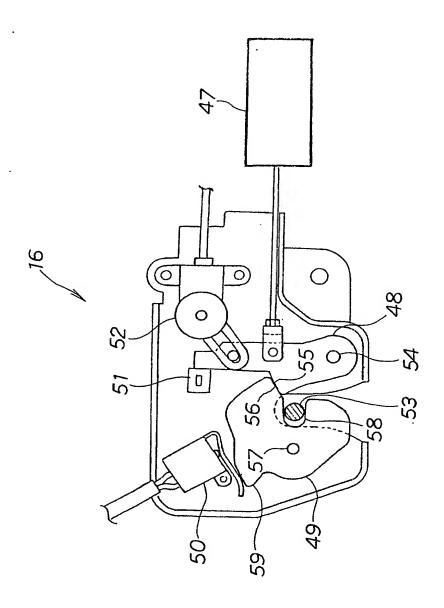
<u>`</u>33

32

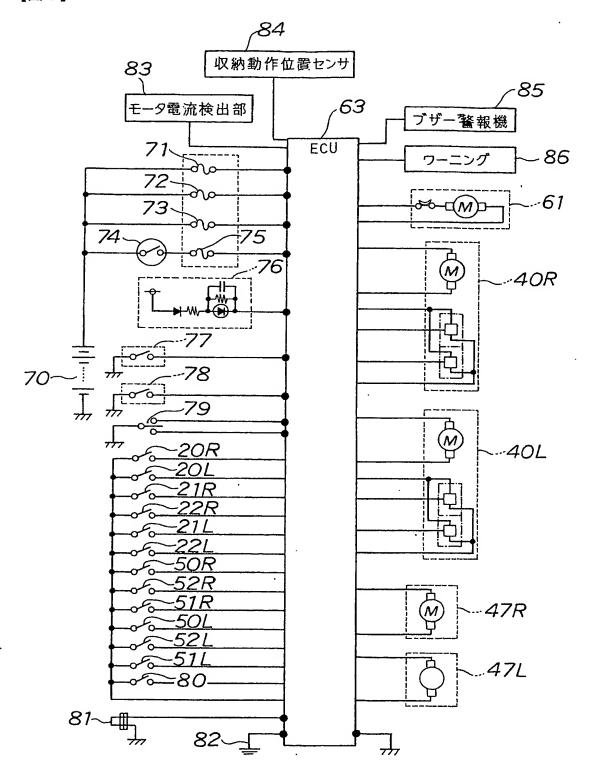
【図3】



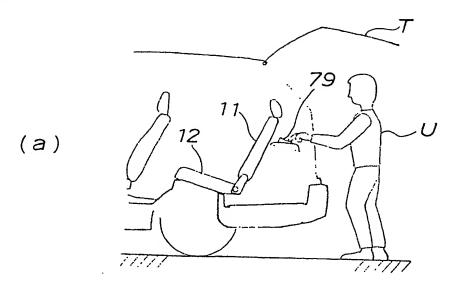
【図4】

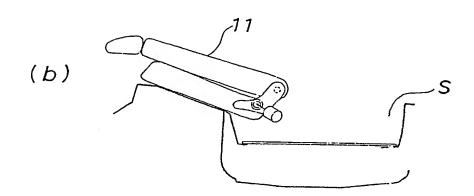


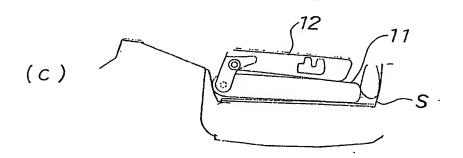
【図5】



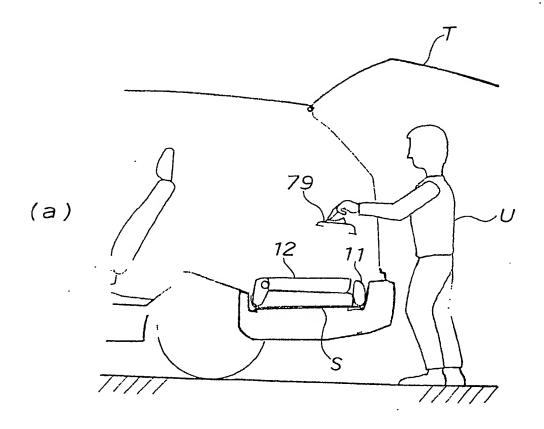


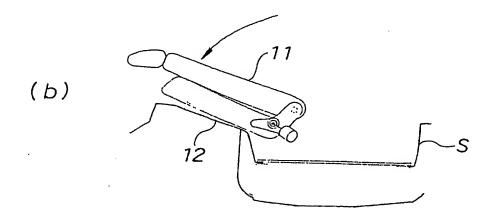


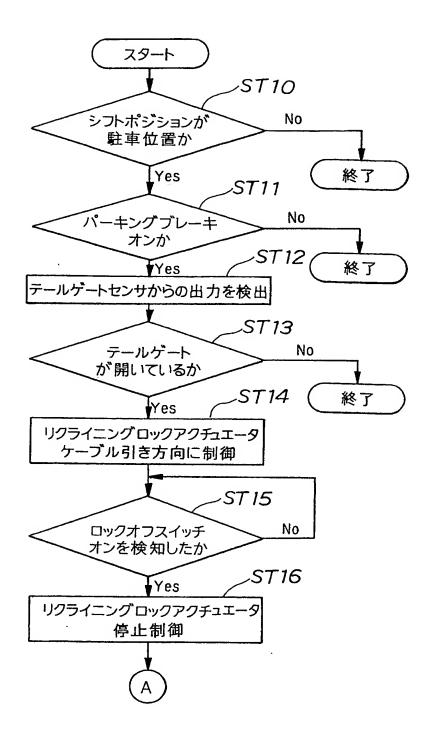


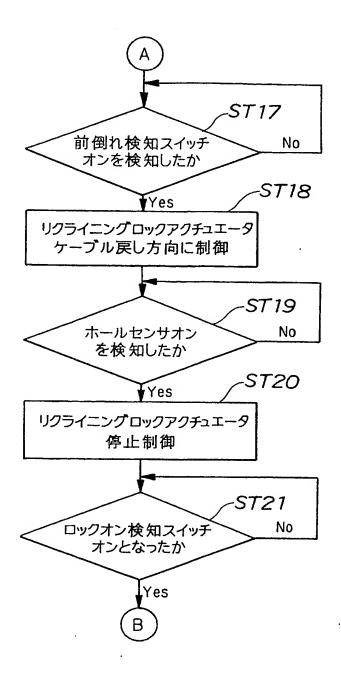


【図7】

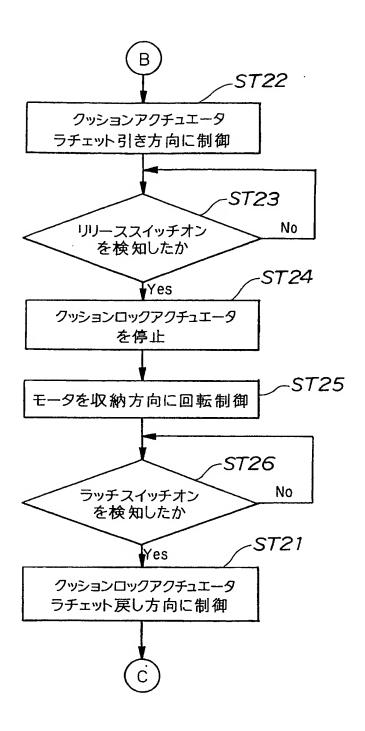




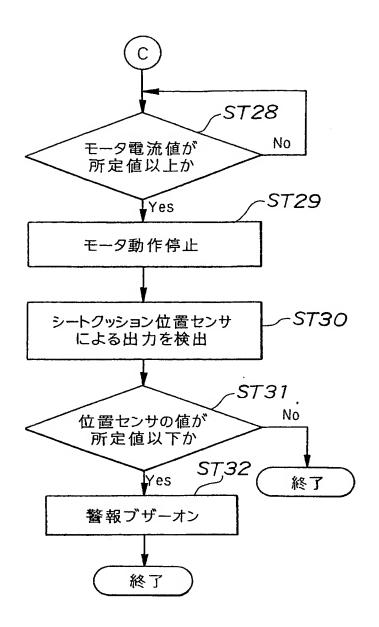




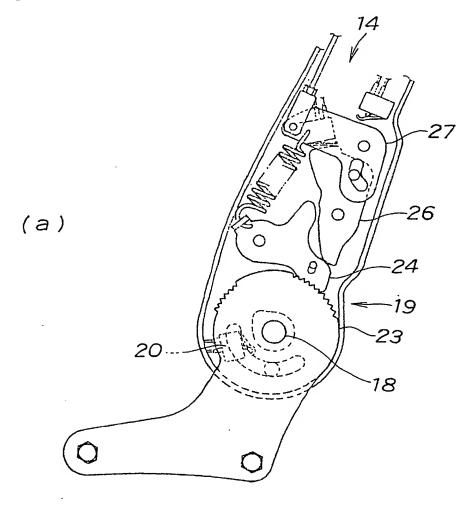
【図10】

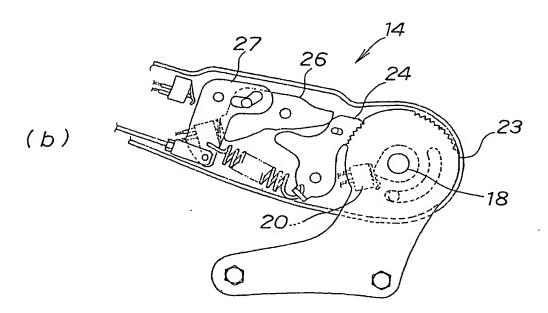


【図11】

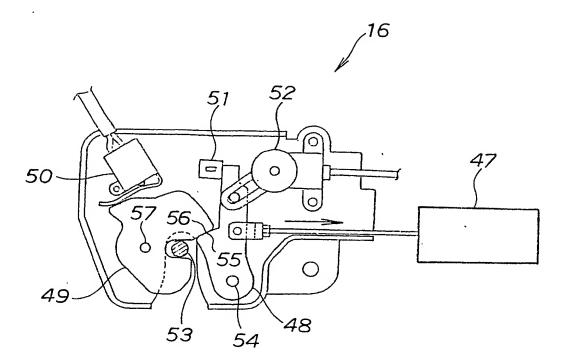




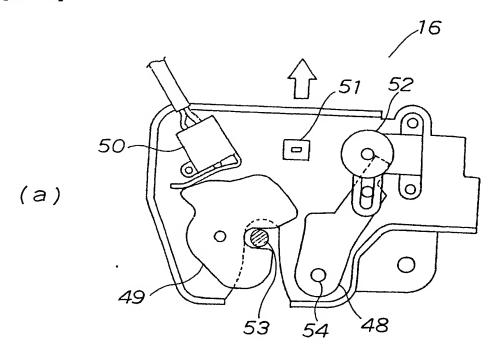


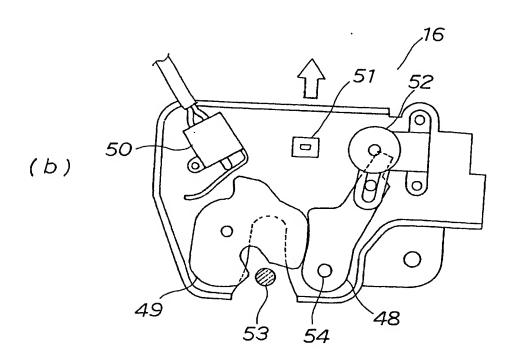


【図13】

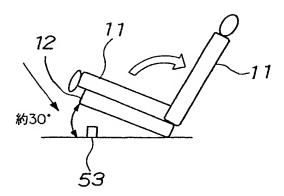


【図14】

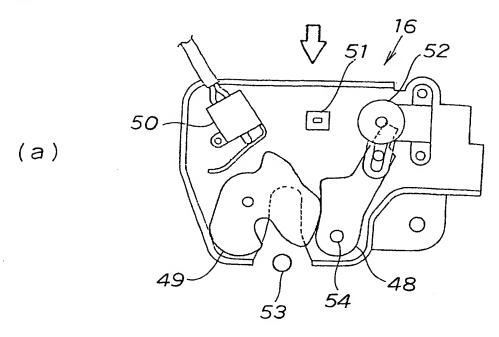


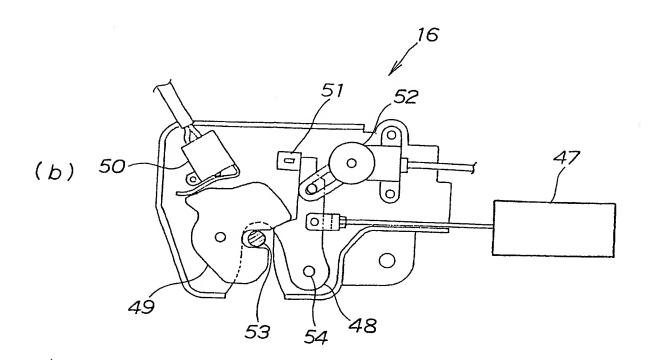


【図15】

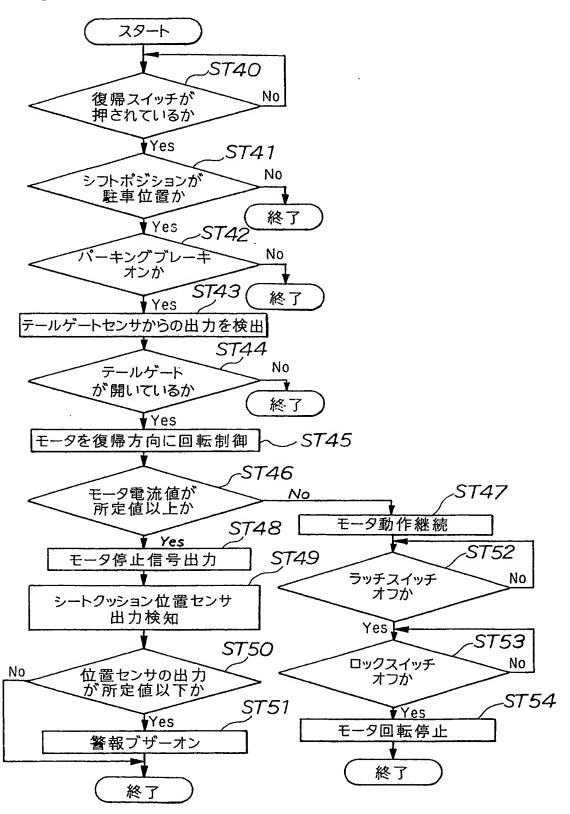












ページ: 1/E

【書類名】

要約書

#### 【要約】

【課題】 シートの収納作業の労力を軽減するように電動化したシートでの荷物の挟み込みなどを防止した車載用自動回転収納シートシステムを提供する。

【解決手段】 前向き最後尾シートで、シートバック11を前倒ししてシートクッション12と重ね、シート全体を後方へ揺動して最後尾シート後方かつテールゲート前のフロア収納凹部Sへ収納するための操作スイッチ79を、最後尾シートの後方かつテールゲートの開口近傍に配置し、操作スイッチ79のオン状態を維持する場合のみ収納動作を進行させ、揺動始点と終点の間の揺動区間内でシートが停止した場合に所定時間警報を発生させる。

【選択図】 図1

### 出願人履歴情報

識別番号

[000005326]

1. 変更年月日

1990年 9月 6日

[変更理由]

新規登録

住 所 氏 名 東京都港区南青山二丁目1番1号

本田技研工業株式会社

# This Page is Inserted by IFW Indexing and Scanning Operations and is not part of the Official Record

#### **BEST AVAILABLE IMAGES**

Defective images within this document are accurate representations of the original documents submitted by the applicant.

Defects in the images include but are not limited to the items checked:

BLACK BORDERS

IMAGE CUT OFF AT TOP, BOTTOM OR SIDES

FADED TEXT OR DRAWING

BLURRED OR ILLEGIBLE TEXT OR DRAWING

SKEWED/SLANTED IMAGES

COLOR OR BLACK AND WHITE PHOTOGRAPHS

GRAY SCALE DOCUMENTS

LINES OR MARKS ON ORIGINAL DOCUMENT

REFERENCE(S) OR EXHIBIT(S) SUBMITTED ARE POOR QUALITY

## IMAGES ARE BEST AVAILABLE COPY.

□ OTHER: \_\_\_\_

As rescanning these documents will not correct the image problems checked, please do not report these problems to the IFW Image Problem Mailbox.